



TITLE:

On  $u_t(x,t) - \Delta u(x,t) + f(u(x,t-r), u(x,t)) = 0$  (発展系と自由境界問題)

AUTHOR(S):

井上, 淳

---

CITATION:

井上, 淳. On  $u_t(x,t) - \Delta u(x,t) + f(u(x,t-r), u(x,t)) = 0$  (発展系と自由境界問題). 数理解析研究所講究録 1976, 264: 208-211

ISSUE DATE:

1976-02

URL:

<http://hdl.handle.net/2433/105830>

RIGHT:

$$\text{On } u_t(x, t) - \Delta u(x, t) + f(u(x, t-r), u(x, t)) = 0$$

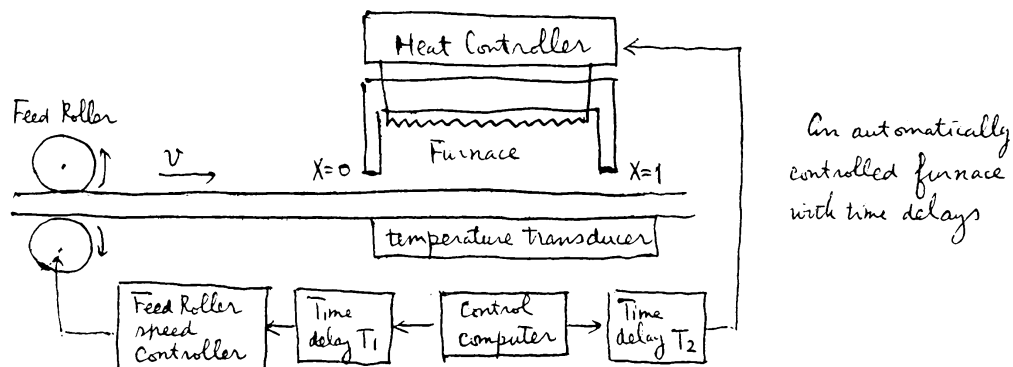
玄大 理 井 上 淳

§1. 問題と結果 まず, これは 玄大理学部の吉田清, 宮川鉄朗氏との共同研究であることをお断りしたい.

問題  $\Omega$  を  $\mathbb{R}^n$  の領域とし, 次の初期境界値問題を考える.

$$(1.1) \quad \begin{cases} u_t(x, t) - \Delta u(x, t) + f(u(x, t-r), u(x, t)) = 0 & \text{in } Q = \Omega \times (0, T), \\ u(x, t)|_{\partial\Omega} = 0 \\ u(x, t) = \varphi(x, t) \end{cases} \quad \text{for } -r \leq t \leq 0$$

問題の由来 (a) P.K.C. Wang [4] によると, 遅れを伴う自動制御付熔鋸炉の温度  $u(x, t)$  は次式を満たす.



$$(1.2) \quad u_t(x, t) = k u_{xx}(x, t) + v(g(u(x, t-T_1))) u_x(x, t) + c(f(u(x, t-T_2)) - u(x, t))$$

$$0 < x < 1$$

ここで,  $v$  は 時間遅れ  $T_1$  をもつ温度分布  $u(x, t-T_1)$  の空間平均によって決まるベルトコンベアーの速度,  $f, c$  ともに既知関数 (装置によって決まってくる).

(b) C. C. Travis-G. F. Webb [2] は以下の方程式を考え, J. Hale が ordinary functional differential equations に対して行った考察を, その場合について行った.

$$(1.3) \quad \begin{cases} u_t(x, t) = u_{xx}(x, t) + f(t, u(x, t-r)) & 0 \leq x \leq \pi, \quad t \geq 0 \\ u(0, t) = u(\pi, t) = 0 & t \geq 0 \\ u(x, t) = \varphi(x, t) & 0 \leq x \leq \pi, \quad -r \leq t \leq 0 \end{cases}$$

Wang [3] [4] の場合も, Travis-Webb [2] の場合も, 考えている非線型項は Lipschitz 連続. 我々は以下で非線型項が locally Lipschitz 連続の場合を考える.

$\Omega$  を  $\mathbb{R}^3$  の有界領域で境界  $\partial\Omega$  は滑めらかとする. ('有界'の仮定は本質的でない). (1.1) の非線型項  $f(a, b)$  は (I)  $a^3$ , (II)  $a^2b$ , (III)  $ab^2$  とする.  $\mathbb{R}^3$  で 3 次の非線型項を考えるのは  $H_0^1 \subset L^6$  なる Sobolev の埋蔵定理を使うためである.  $\mathbb{R}^n$  で一般的な非線型項を考えるには, たとえば J. E. Segal [1] の方法を用いるのがよいと思われるが, ここではふれない.

以下、(2) の場合に限って、得られている結果を述べよう。

$A \in D(A) = H_0^1(\Omega) \cap H^2(\Omega)$ ,  $Au = -\Delta u$  for  $u \in D(A)$  と定義し、

(1.1)  $\varepsilon$

$$(1.4) \quad \begin{cases} u(t) = e^{-tA} \varphi(0) - \int_0^t e^{-(t-s)A} f(u(x, s-r), u(x, s)) ds \\ u(t) = \varphi(t) \end{cases} \quad -r \leq t \leq 0$$

と変形し、 $f(u(x, s-r), u(x, s)) = u(x, s-r)^3$  の場合について述べる。

定理 1 任意の  $\varphi \in C([-r, 0]; H_0^1(\Omega))$  に対し、(1.4) を満たす一意の解  $u \in C([r, \infty); H_0^1(\Omega))$  が存在する。

定理 2  $\varphi \in C([-r, 0]; H_0^1(\Omega))$  が  $\varphi(0) \in D(A)$ ,  $\varphi_t \in C([-r, 0]; H_0^1(\Omega))$  及び  $\varphi_t(0) = -A\varphi(0) - \varphi^3(-r)$  を満たすとき、上で求められた解  $u$  は  $C([0, \infty); H_0^1(\Omega) \cap H^2(\Omega))$  に属し、かつ  $u_t \in C([r, \infty); H_0^1(\Omega))$ 。

次に  $T$  を固定し、 $r_N = \frac{T}{N}$  とおく。  $N$  を  $r_N < r$  なるように十分大きくとる。  $u_N$  を次式の解とする

$$(1.5)_N \quad \begin{cases} u(t) = e^{-tA} \varphi(0) - \int_0^t e^{-(t-s)A} u^3(s-r_N) ds & t > 0 \\ u(t) = \varphi_N(t) & -r_N \leq t \leq 0 \end{cases}$$

但し  $\varphi_N(t) = \varphi(t)$  の  $-r_N \leq t \leq 0$  への制限。この  $u_N$  が  $r_N \rightarrow 0$  のとき

$$(1.6) \quad u(t) = e^{-tA} \varphi(0) - \int_0^t e^{-(t-s)A} u^3(s) ds$$

の解  $u$  に収束するかどうか考える

定理3 初期関数  $\varphi(t)$  が '十分小さい' とする. このとき  
 $\{u_n\}$  は (1.6) の解  $u$  に  $L^2(Q)$  の中で収束する.

更に, 我々は (1.4) の解  $u$  につき 次のことを示せる.

定理4 初期関数  $\varphi(t)$  が '十分小さい' とする. このとき  
 初期関数  $\varphi$  による定数  $R_1'$  ( $t$  には無関係) があって

$$(1+t)^{\frac{1}{2}} \|u(t)\|_{H^1(\Omega)} \leq R_1'$$

が成り立つ.

§2. 結果の証明 及び, より詳しい結果については  
 著者の論文: Some properties of solutions for semi-linear heat  
 equations with time-lag preprint (投稿中)  
 を参照されたい.

参考文献

- [1] I. E. Segal: Dispersion for non-linear relativistic equations II.  
 Ann. Eccl. Norm. Sup. 1 ('68) 459-497
- [2] C. C. Travis-G. F. Webb: Existence and stability for partial  
 functional differential equations. Trans. A. M. S. 200 ('74) 395-418
- [3] P. K. C. Wang: Optimal control of parabolic systems with boundary  
 conditions involving time delays. SIAM J. Control 13 ('75) 274-293
- [4] ———: Asymptotic stability of a diffusion system with time-delays  
 J. Appl. Mech. Ser. E 30 ('63) 500-508